

Vámosy Zoltán publikációk és szakmaspecifikus alkotások

Budapest, 2011. november 22.

Utóbbi 10 év 10 legfontosabb publikációja

1. Nagy, A., Vámosy, Z., „Super-resolution for Traditional and Omnidirectional Image Sequences”, *Acta Polytechnica Hungarica*, Vol. 6/1, Budapest Tech, 2009. pp. 117–130, ISSN 1785 8860
2. Vámosy, Z., „Map Building and Localization of a Robot Using Omnidirectional Image Sequences”, *Acta Polytechnica Hungarica*, Vol. 4/3, Budapest Tech, 2007. pp. 103–112, ISSN 1785 8860
3. Vámosy, Z., Tóth, Á, and Hirschberg, P., „PAL Based Localization Using Pyramidal Lucas-Kanade Feature Tracker,” in. *Proc. 2nd Serbian-Hungarian Joint Symposium on Intelligent Systems*, Subotica, Serbia and Montenegro, 2004, pp. 223–231.
4. Vámosy, Z., „Topological Map Building from PAL Images with Navigation Purpose”, in *Proc. 6th International Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, Herl'any, Slovakia 2008, pp. 217–220., ISBN 978-1-4244-2106-0, IEEE C. N.: CFP0808E-CDR, DOI: [10.1109/SAMI.2008.4469169](https://doi.org/10.1109/SAMI.2008.4469169)
5. Kun, A. J., Vámosy, Z., „Traffic Monitoring with Computer Vision”,. In: *Proc. of 7th International Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, Herl'any, Slovakia, January 30-31, 2009, pp. 41-45., ISBN 978-1-4244-3802-9, IEEE Catalog Number: CFP0908E-CDR
6. Somló, J., Molnár, A., Vámosy, Z., Kutypova, A., Olchanski, D., “How Intelligent the Toy Robots are?”, in *Proc. 15th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region*, June 15–17, 2006, Balatonfüred, Hungary, CD, ISBN 963 7154 48 5
7. Mornailla, L., Pekár, T. G., Solymosi, Cs. G., Vámosy, Z., „Mobile Robot Navigation Using Omnidirectional Vision”, in *Proc. 15th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region*, June 15–17, 2006, Balatonfüred, Hungary, CD, ISBN 963 7154 48 5
8. Kövér, T., Vigh, D., Vámosy, Z., „Improved Face Recognition in the MYRA System”, in *Proc. 4th Serbian-Hungarian Joint Symposium on Intelligent Systems*, Subotica, Serbia, 2006, pp.187–195, ISBN 963 7154 50 7
9. Kiss, A., Németh, T., Sergyán Sz., Vámosy, Z., Csink, L. „Recognition of a Moving Object in a Stereo Environment Using a Content Based Image Database”, in. *Proc. 3rd Slovakian-Hungarian Joint Symposium on Applied Machine Intelligence*, Herl'any, Slovakia, 2005, pp. 65–74, ISBN 963 7154 35 3.
10. Vámosy, Z., Kladek, D., Fazekas, L., „Environment Mapping with Laser-based and Other Sensors”, in. *Proc. IEEE International Workshop on Robot Sensing, ROSE 2004*, Graz, 2004, pp. 74–78. ISBN: 0-7803-8297-8

Szakkönyvek

1. Vámosy, Z., *Delphi a gyakorlatban (Mintafeladatok megoldással)*, 3. kiadás, SZAK Kiadó, Bicske, 2000.
2. (Vámosy, Z. társszerzőként) *Mesterséges Intelligencia*, 18. Robotok fejezet, (Futó I. (Ed.)), AULA Kiadó, Budapest, 1999. (6/10 rész)
3. Vámosy, Z., *Delphi a gyakorlatban (Mintafeladatok megoldással)*, 2. kiadás, SZAK Kiadó, Bicske, 1998.
4. Vámosy, Z., *Delphi a gyakorlatban (Mintafeladatok megoldással)*, SZAK Kiadó, Bicske, 1997.

Lektorált nemzetközi tudományos folyóiratban megjelent publikáció

5. Gregorics, T., B. Molnár, E. Sántáné-Tóth, P. Szeredi, Z. Vámosy, and L. Z. Varga, "Symposium of Young Scientists on Intelligent Systems - Preface", *Acta Cybernetica*, vol. 19, Szeged, Hungary, *Acta Cybernetica*, pp. 569–570, January, 2010.
6. Gregorics, T., Molnár, B., Sántáné-Tóth, E., Szeredi, P., Vámosy, Z., and Varga, L. Zs., Symposium of Young Scientists on Intelligent Systems – Preface. *Acta Cybernetica*, Szeged, 18(4):557–560, 2008.
7. Nagy, A., Vámosy, Z., „Super-resolution for Traditional and Omnidirectional Image Sequences”, *Acta Polytechnica Hungarica*, Vol. 6/1, Budapest Tech, 2009. pp. 117–130, ISSN 1785 8860
8. Csink, L., T., Gregorics, T., Molnár, B., Sántáné-Tóth, E., Szeredi, P., Vámosy, Z., and Varga, L. Zs., Symposium of Young Scientists on Intelligent Systems – Preface. *Acta Cybernetica*, Szeged, 18(2):169, 2007.
9. Vámosy, Z., „Map Building and Localization of a Robot Using Omnidirectional Image Sequences”, *Acta Polytechnica Hungarica*, Vol. 4/3, Budapest Tech, 2007. pp. 103–112, ISSN 1785 8860
10. Vámosy, Z., Csink, L., Schröder, J., Okulan, N., Katzer, I., Molnár, F., Szabó, E., „Recognition Based Object Classifying System in Robot Environment”, *Annales Univ. Sci. Budapest., Sect. Comp.* Vol. 17, 1998. pp. 405–416., ISSN 0138–9491 *

Nemzetközi konferenciák proceedings-eiben megjelent közlemények

11. Szénási Gy., Vámosy Z., Kozlovsky M. „GPGPU-based Data Parallel Region Growing Algorithm for Cell Nuclei Detection”, In: *Proc. CINTI 2011 12th IEEE International Symposium on Computational Intelligence and Informatics*, 21–22 November, 2011 Budapest, Hungary, pp. 493–499, 978-1-4577-0045-3/1, IEEE catalog number CFP1124M-CDR
12. Csaba Gy., Somlyai L., Vámosy Z. „Mobile Robot Navigation In Unknown Environment Using Structured Light”, In: *Proc. LINDI 2011 • 3rd IEEE International Symposium on Logistics and Industrial Informatics*, August 25–27, 2011, Budapest, Hungary, ISBN: 978-1-4577-1840-3, IEEE Catalog Number: CFP1185C-CDR, pp. 249–254
13. Reményi A., Szénási S., Bándi I., Vámosy Z., Valcz G., Bogdanov P., Sergyán Sz., Kozlovsky M. „Parallel Biomedical Image Processing with GPGPUs in Cancer Research”, In: *Proc. LINDI 2011 • 3rd IEEE International Symposium on Logistics and Industrial Informatics*, August 25–27, 2011, Budapest, Hungary, ISBN: 978-1-4577-1840-3, IEEE Catalog Number: CFP1185C-CDR, pp. 245–248
14. Szántó, B. Pozsegovics, P. Vámosy, Z. Sergyán, Sz. „Sketch4Match – Content-based Image Retrieval System Using Sketches”, In: *Proc. of SAMI 2011 9th IEEE International Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, January 27-29, 2011 Smolenice, Slovakia, IEEE Catalog Number: CFP1108E-CDR, ISBN: 978-1-4244-7428-8, pp. 183–188.
15. Cseri O. E., Kerti Á., Vámosy Z., „3-D Reconstruction System”, In: *Proc. of 7th International Symposium on Intelligent Systems and Informatics*, Subotica, Serbia, September 25-26, 2009, pp. 175–179., CD issue, ISBN978-1-4244-5349-8, IEEE cat. num.: CFP0984C-CDR, Lib. of Congr.:200990575, DOI: [10.1109/SISY.2009.5291168](https://doi.org/10.1109/SISY.2009.5291168)
16. Kun, A. J., Vámosy, Z., „Traffic Monitoring with Computer Vision”, In: *Proc. of 7th International Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, Herl'any, Slovakia, January 30-31, 2009, pp. 131-134., ISBN 978-1-4244-3802-9, IEEE Catalog Number: CFP0908E-CDR, DOI: [10.1109/SAMI.2009.4956624](https://doi.org/10.1109/SAMI.2009.4956624)
17. Nagy, A., Vámosy, Z., „OpenCV C# Wrapper Based Video Enhancement Using Different Optical Flow Methods in the Super-Resolution” In: *Proc. of 6th International Symposium on Intelligent Systems and Informatics*, Subotica, Serbia, September 26-27, 2008, ISBN 978-1-4244-2407-8, DOI: [10.1109/SISY.2008.4664976](https://doi.org/10.1109/SISY.2008.4664976)
18. Vámosy, Z., „Topological Map Building from PAL Images with Navigation Purpose”, in *Proc. 6th International Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, Herl'any, Slovakia 2008, pp. 217–220., ISBN 978-1-4244-2106-0, IEEE C. N.: CFP0808E-CDR, DOI: [10.1109/SAMI.2008.4469169](https://doi.org/10.1109/SAMI.2008.4469169)
19. Vámosy, Z., Tóth, A., Benedek, B. „Virtual Hand – Hand Gesture Recognition System”, in *Proc. 5th International Symposium on Intelligent Systems and Informatics*, Subotica, Serbia, 2007, pp. 97–102, ISBN 1-4244-1443-1, IEEE C. N.: 07EX1865C, DOI: [10.1109/SISY.2007.4342632](https://doi.org/10.1109/SISY.2007.4342632) *
20. Vámosy, Z., „Map Building and Localization of a Robot Using Omnidirectional Image Sequences”, in *Proc. 4th International Symposium on Applied Computational Intelligence and Informatics*, SACI 2007, Timisoara, Romania, 2007, pp. 191–194., ISBN: 1-4244-1234-X, IEEE C. N. 07EX1788, DOI: [10.1109/SACI.2007.375508](https://doi.org/10.1109/SACI.2007.375508)
21. Vámosy, Z., „PAL-based Environment Mapping for Mobile Robot Navigation”, in *Proc. 5th Slovakian-Hungarian Joint Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, Poprad, Slovakia 2007, pp. 319–328, ISBN 978-963-7154-56-0
22. Kertész, Cs., Vámosy, Z. „Various Calibration Functions for Webcams and AIBO under Linux”, in *Proc. 4th Serbian-Hungarian Joint Symposium on Intelligent Systems*, Subotica, Serbia, 2006, pp. 519–526, ISBN 963 7154 50 7
23. Kövér, T., Vigh, D., Vámosy, Z., „Improved Face Recognition in the MYRA System”, in *Proc. 4th Serbian-Hungarian Joint Symposium on Intelligent Systems*, Subotica, Serbia, 2006, pp.187–195, ISBN 963 7154 50 7 *
24. Mornailla, L., Pekár, T. G., Solymosi, Cs. G., Vámosy, Z., „Mobile Robot Navigation Using Omnidirectional Vision”, in *Proc. 15th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region*, June 15–17, 2006, Balatonfüred, Hungary, CD, ISBN 963 7154 48 5 *
25. Somló, J., Molnár, A., Vámosy, Z., Kutyepova, A., Olchanski, D., “How Intelligent the Toy Robots are?”, in *Proc. 15th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region*, June 15–17, 2006, Balatonfüred, Hungary, CD, ISBN 963 7154 48 5
26. Kövér, T., Vigh, D., Vámosy, Z., „MYRA – Face Detection and Face Recognition System”, in *Proc. 4th Slovakian-Hungarian Joint Symposium on Applied Machine Intelligence*, Herl'any, Slovakia, 2006, pp. 255–265, ISBN 963 7154 44 2 *
27. Szabó, Zs, Vámosy, Z., „Platform-independent AIBO Navigation through the Internet”, in *Proc. 2nd Romanian-Hungarian Joint Symposium on Applied Computational Intelligence*, SACI, Timisoara, Romania, 2005 *
28. Kiss, A., Németh, T., Sergyán Sz., Vámosy, Z., Csink, L. „Recognition of a Moving Object in a Stereo Environment Using a Content Based Image Database”, in *Proc. 3rd Slovakian-Hungarian Joint Symposium on Applied Machine Intelligence*, Herl'any, Slovakia, 2005, pp. 65–74, ISBN 963 7154 35 3. *

29. Vámosy, Z., Tóth, Á., and Hirschberg, P., „PAL Based Localization Using Pyramidal Lucas-Kanade Feature Tracker” in. *Proc. 2nd Serbian-Hungarian Joint Symposium on Intelligent Systems*, Subotica, Serbia and Montenegro, 2004, pp. 223–231. *
30. Vámosy, Z., „Walking or Rolling: Mobile Robots at the Budapest Tech,” in *Proc of the Budapest Tech International Jubilee Conference, Science in Engineering, Economics and Education*, Budapest, 2004, pp. 385–394.
31. Vámosy, Z., Fekete, B., Nyitrai, L., Molnár A., „Ultrasonic Based Device for Blind and Visually Impaired People”, in. *Proc.13th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region*, Brno, Slovakia, 2004, pp. 405–407. ISBN 80-7204-341-2 *
32. Molnár, A., Vámosy, Z., „Navigation of a GPS Based Robot Vehicle”, in. *Proc.13th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region*, Brno, Slovakia, 2004, pp. 408–413. ISBN 80-7204-341-2
33. Vámosy, Z., Kladek, D., Fazekas, L., „Environment Mapping with Laser-based and Other Sensors”, in. *Proc. IEEE International Workshop on Robot Sensing, ROSE 2004*, Graz, 2004, pp. 74–78. ISBN: 0-7803-8297-8 DOI: [10.1109/ROSE.2004.1317618](https://doi.org/10.1109/ROSE.2004.1317618) *
34. Vámosy, Z., „Navigation with a Six-legged Mobile Robot”, in *Proc. of the 3rd International Mechatronics Symposium, in Memoriam Pál Greguss*, Budapest, Hungary, 2003, (CD issue) ISBN 963-7154-22-1
35. Vámosy, Z., Molnár, A., Balázs, A., Pécskai, B., Supola, B., „FOBOT, the Hexapod Walking Robot”, in. *Proc. 35th International Symposium on Robotics (IFR)*, Paris-Nord Villepinte, 23-26. March 2004, abstract: pp. 15-16, (CD issue) *
36. Vámosy, Z., Molnár, A., Hirschberg, P., Tóth, Á., Máthé, B., „Mobile Robot Navigation Projects at BMF NIK”, in. *Proc. International Conference in Memoriam John von Neumann*, Budapest, December 12, 2003, pp. 209–219. *
37. Bors, B., Horváth, R., Safranka, M., Vámosy, Z., „CERBERUS Project, Human Verification: a Biometric Approach”, in. *Proc. IEEE International Conference on Computational Cybernetics*, Siófok, Aug. 29-31, 2003, CD issue *
38. Molnár, A. Vámosy, Z., „Experimental Biped Robot Using SMA Actuators”, in. *Proc. International Symposium on Climbing and Walking Robots - CLAWAR'2001*, Karlsruhe, Deutschland, 2001 pp. 811–818.
39. Molnár, A. Vámosy, Z., „Navigation of Mobile Robot Using PAL Optic”, in *Proc. 10th International Conference on Advanced Robotics ICAR 2001*, Workshop on Omnidirectional Vision, Budapest, 22-25 Aug. 2001, pp. 89–92.
40. Vámosy, Z., Lancsarics, V., Meleg, T., „MARVIN, Universal Robot Simulator”, in. *Proc. IFAC Symposium on Artificial Intelligence in Real Time Control (AIRTC'2000)*, Budapest, 2-4 October, 2000, Elsevier, pp. 325–328. ISBN-13: 978-0-08-043562-6 *
41. Vámosy, Z., Molnár, A., „Obstacle Avoidance for a CLAWAR Machine”, in *Proc.of 2nd International Symposium on Climbing and Walking Robots - CLAWAR'99*, Portsmouth, Professional Engineering Publishing Limited, London, 1999, pp.597-603 *
42. Vámosy, Z., Novák, A., Horváth, M., „I. Henrik Wheeled Mobile Robot - Optimal Path Planning and Tracking Based on Visual Information”, in. *Proc. 8th International Workshop on Robotics - RAAD'99*, Munich, Germany, 1999, pp. 171–176 *
43. Vámosy, Z., Molnár, A., Brünner, R., Varga, A., „EXPLORADORES II., the Four-Legged Mobile Robot”, in. *Proc. International Symposium on Climbing and Walking Robots - CLAWAR'98*, Brussel, Belgium, 1998, BSMEE. pp. 41–45. *
44. Vámosy, Z., Csemez G., Somogyi B., „Capturing a Rolling Ball with an Industrial Robot Using Visual Information”, in. *Proc. DAAAM'98*, Cluj-Napoca, Romania, DAAAM International, Wien, Austria, 1998, pp. 485–486. *
45. Vámosy, Z., Molnár, A., Brünner, R., Varga, L., „Path Planning Methods for a Quadruped Mobile Robot”, in. *Proc. DAAAM'98*, Cluj-Napoca, Romania, DAAAM International, Wien, Austria, pp. 483–484. *
46. Brünner, R., Molnár, A., Varga, L., Vámosy, Z., „Exploradores, Quadruped Robot”, in. *Proc. 7th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region - RAAD'98*, Bratislava, Slovakia, 1998, Slovak Academy of Sciences, pp. 215–220. *
47. Vámosy, Z., Kutor, L., Csink, L., „Application Oriented Robotics and Artificial Intelligence Education at Kandó Polytechnic”, in. *Proc. 7th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region - RAAD'98*, Bratislava, Slovakia, 1998, Slovak Academy of Sciences, pp. 103–108. (1/2 rész)
48. Vámosy, Z., „Recognition of Moving Objects with Varying Methods”, in. *Proc. Fifth International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region - RAAD'96*, HRA, Budapest, 1996, pp. 361–366.
49. Vámosy, Z., Vargha, Zs., Hangyási, T., „Vision Based Path Planning with Neural Networks”, in. *Proc. Fifth International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region - RAAD'96*, HRA, Budapest, pp. 535–538. *

50. Vámosy, Z., Csink, L., Schröder, J., Okulan, N., Katzer, I., Molnár, F., Szabó, E., „Recognition Based Object Classifying System in Robot Environment”, in: *Proc. Fourth Symposium on Programming Languages and Software Tools*, Visegrád, 1995, pp. 418–426. (5/6 rész) *

Hazai folyóiratokban megjelent közlemények

51. Vámosy Z., Molnár A. „Mobilrobotikai eredmények a NIK-en (A guruló robottól a robotosított repülőig)”, *ElektroNet*, XX. évf. 6. 2011. okt. pp. 16–17. ISSN 1219-705 X
52. Vámosy Z., Molnár A. „Mobilrobotikai eredmények a Neumann János Informatikai Karon”, *ElektroNet*, XX. évf. 7. 2011. nov. pp. 16–17. ISSN 1219-705 X
53. Vámosy Z. „Mobil robotok gépi látás alapú navigációja”, *Hadmérnök*, ZMNE, Budapest, 2009. dec. Vol. 4/4. ISSN 1788-1919, pp. 374–389.
54. Hirschberg P. Müller Cs., Tóth Á., Vámosy Z., „A CCEXplorer projekt”, *Elektroinfo*, Budapest, 2004 június, pp 14–18 *
55. Vámosy, Z., Molnár, A. „Exploratores, négy lábú lépegető robot készítése”, *Híradástechnika (50th years of the Telecommunications Sci. Soc.)*, Vol. L. no. 9, 1999/9, pp. 50–76. ISSN 0018–2028*
56. Vámosy, Z., „Robot”, *Új Alaplap*, 1998. október, Vol. XVI. évf./10, pp. 10–12.
57. Vámosy, Z., „Mutasd a tenyered (Hazai számítógépes látórendszerek)”, *Új Alaplap*, 1998. június, Vol. XVI. évf./6. pp. 10–12.

Hazai konferenciák proceedings-eiben megjelent közlemények

58. Vámosy Z. „Robotika oktatás az Óbudai Egyetem Neumann János Informatikai Karán”, in: *Proc. RobotNap 2011 – Robotika Szakosztály Évkönyve*, Budapest 2011. december 3, CD ISSN 2060-5943
59. Somlyai L., Csaba Gy., Vámosy Z. „Mobil robot fejlesztése strukturált megvilágításon alapuló szenzorok felhasználásával”, in: *Proc. RobotNap 2011 – Robotika Szakosztály Évkönyve*, Budapest 2011. december 3, CD ISSN 2060-5943
60. Bónus Z., Kelemen B., Vámosy Zoltán, Vámosy Z. „MoBRo – 3D környezet-leképző robotrendszer”, in: *Proc RobotNap 2011 – Robotika Szakosztály Évkönyve*, Budapest 2011. december 3, CD ISSN 2060-5943
61. Somlyai L., Csaba Gy., Vámosy Z. „Mobil robot navigációja strukturális megvilágítás valamint Kinect szenzor használatával”, in: *Proc. Informatika a felsőoktatásban 2011*, Debrecen 2011. augusztus 24–26, CD pp. 835–842 ISBN 978-963-473-461-1
62. Schubert T., Sima D., Vámosy Z. „Informatikai szolgáltatásmenedzsment szakirányú képzés az Óbudai Egyetemen”, in: *Proc. Informatika a felsőoktatásban 2011*, Debrecen 2011. augusztus 24–26, CD pp. 86–95 ISBN 978-963-473-461-1
63. Sergyán S., Vámosy Z., Szántó B., Pozsegovics P. „Távolsági mértékek képi adatbázisok tartalom alapú keresésében”, in: *Proc. Informatika a felsőoktatásban 2011*, Debrecen 2011. augusztus 24–26, CD pp. 435–442 ISBN 978-963-473-461-1
64. Vámosy Z., Sima D., Szénási S., Rövid A., Kárász P., Miklós Á., Sergyán S. Tóth Á. „Párhuzamos számítástechnika modul az új technológiákhoz kapcsolódó megközelítésben”, in: *Proc. Informatika a felsőoktatásban 2011*, Debrecen 2011. augusztus 24–26, CD pp. 766–772 ISBN 978-963-473-461-1
65. Vámosy Z., „Navigációs részfeladatok megoldása”, RobotNap2009, 2009. december 12., NJSZT Robotika Szakosztály, Budapest, CD, ISSN 2060-5943. pp.
66. Vámosy Z., „Mobil robotok gépi látás alapú navigációja”, Robothadviselés 9. tudományos konferencia, 2009. november 24. Budapest, online: http://robothadviseles.hu/eloadasok_rw9.html
67. Cseri O. E., Kerti Á., Vámosy Z., „3-D rekonstrukciós rendszer”, In: *Proc. of BMF Tudományos Ülés*, 2009. november 14, pp. 1-5., <http://bmf.hu/conferences/BMFTudomanyosules2009>, abstract: pp. 21–22
68. Vámosy Z., Sergyán, Sz. „Képfeldolgozás szakterületi oktatása”, in: *Proc. Informatika a felsőoktatásban*, Debrecen, 2008. augusztus 27–29., CD-n, ISBN 978-963-473-129-0, absztrakt: pp. 159.
69. Vámosy, Z., Csink L., Sergyán Sz., „Gépi látás és képfeldolgozás oktatása a BMF NIK-en”, in: *Proc. Matematika, fizika és számítástechnika főiskolai oktatók XXIX. Konferenciája*, Szeged, 2005. augusztus 29–31, CD-n, ISBN: 963 7356 088, absztrakt: pp. 35.
70. Szabó, M. Zs., Vámosy, Z., „AIBO robot használata navigációs projekteken”, in: *Proc. Matematika, fizika és számítástechnika főiskolai oktatók XXIX. Konferenciája*, Szeged, 2005. augusztus 29-31. CD-n, ISBN: 963 7356 088, absztrakt: pp. 50. *
71. Dely, K. J., Vámosy, Z., „Morpholás automatikus arcjellemző meghatározással”, in: *Proc. Informatika a felsőoktatásban*, Debrecen, 2005. augusztus 24–26., CD-n, ISBN 963472909, absztrakt: pp. 160. *
72. Vámosy Z., „FOBOT-tól a Szteganográfiáig, Sikeres OTDK projektek tapasztalatai”, in: *Proc. Matematika, fizika és számítástechnika főiskolai oktatók XXVII. Konferenciája*, Székesfehérvár, 2003. augusztus 27–29., CD-n, ISBN 963 86320 9 7
73. Vámosy Z., „Navigáció hatlábú mobilrobottal”, in: *Proc. Matematika, fizika és számítástechnika főiskolai oktatók XXVII. Konferenciája*, Székesfehérvár, 2003. augusztus 27–29., CD-n, ISBN 963 86320 9 7

74. Kertész Cs., Vámosy Z., „Steganograf”, in. *Proc. 2. Magyar Számítógépes grafika és geometria konferencia*, Budapest, 2003. június 30 – július 1., NJSZT-Grafgeo, Budapest, ISBN 963 420 766 9, pp. 150–156. *
75. Vámosy, Z., „Robotprojektek a Budapesti Műszaki Főiskola Neumann János Informatikai Főiskolai Karán”, in. *Proc. 7th International Symposium on Electronics and Automation*, HUNGELEKTRO 2002, Budapest, CD-n
76. Vámosy, Z. „Guruló robotok tájékozódása képi információ alapján”, in. *Proc. 6th International Symposium on Electronics and Automation*, HUNGELEKTRO 2001, Budapest, pp. 128–132
77. Vámosy, Z., „Mobil robotok kutatása”, in. *Proc. 5th International Symposium on Electronics and Automation*, HUNGELEKTRO – HUNGAMAT 2000, Budapest, pp. 93–98.
78. Molnár, A., Vámosy, Z., „Hatlábú oktatórobot”, in. *Proc. Banki Dónát Műszaki Főiskola Jubileumi Ülésszaka, Jubilee International Conference*, Budapest, 1999, pp. 399–400. *
79. Vámosy, Z., „A ROB3 oktatórobot használatától a sajátfejlesztésű robotvitorlásig és a lépegető robotokig (Informatikus hallgatók robotika oktatásának tapasztalatai)”, in. *Proc. Banki Dónát Műszaki Főiskola Jubileumi Ülésszaka, Jubilee International Conference*, Budapest, 1999, pp. 395–399.
80. Szilágyi, A., Boskó, G., Kóré, L., Vámosy, Z., „Robotvitorlás”, in. *Proc. Banki Dónát Műszaki Főiskola Jubileumi Ülésszaka, Jubilee International Conference*, Budapest, 1999, pp. 401–406. *
81. Vámosy, Z., Molnár, A., Brünner, R., Varga, A., „Négylábú lépegető robot fejlesztésének eredményei, különös tekintettel a szenzor alapú vezérlésre”, in. *Proc. 4th International Symposium on Electronics and Automation*, HUNGELEKTRO - HUNGAMAT'99, Budapest, 1999, pp. 113–118.*
82. Horváth, M., Novák, A., Vámosy, Z., „Képfeldolgozás alapú pályatervezés saját építésű mobilrobot számára”, in. *Proc. XV. Centenáriumi Tudományos Ülésszak KKMf*, Vol. Szabályozástechnika-Robottechnika, Budapest, 1998, pp. 47–52. *
83. Brünner, R., Molnár, A., Varga, L., Vámosy, Z., „Exploratores, négylábú robot”, in. *Proc. XV. Centenáriumi Tudományos Ülésszak KKMf*, Vol. Szabályozástechnika-Robottechnika, Budapest, 1998, pp. 36–41. *
84. Vámosy, Z., Kutor, L., Csink, L., „Hallgatói projekteken alapuló robotika és mesterséges intelligencia oktatás és kutatás eredményei a KKMf MSZI-ben”, in. *Proc. XV. Centenáriumi Tudományos Ülésszak KKMf*, Vol. Szabályozástechnika-Robottechnika, Budapest, 1998, pp. 42–46. (1/2 rész)

Felsőoktatási jegyzetek

85. TAMOP jegyzetek
86. Vámosy Z., *Automatizált eszközök I. Robotok*, Budapesti Műszaki Főiskola, 2003, (90 oldal)
87. Vámosy, Z., *Robotics I., Fundamentals of Robot Modelling*. European Informatics Students Lecture Notes Series, Prepared in the framework of the TEMPUS-JEP 2309 project, Southbank University London, Hochschule Bremen, Technical University Patras, Kandó K. Főiskola Budapest, 1994. (kézirat, 220 oldal)
88. Vámosy, Z. *Az irodaautomatizálás eszközei: 1.4.3 Egy táblázatkezelő - a QUATTRO*, Magyar Adatbázisforgalmazók Kamarája, Budapest, 1994 (Táblázatkezelés fejezet a Magyar Adatbázisforgalmazók Kamarája távoktató tankönyvében.)

Nem referált idegen nyelvű előadások

1. Vámosy Z., Mobile Robots and Computer Vision Projects, PIAP Workshop on Robotics, Budapest, 2010. november 16–17, <http://conf.uni-obuda.hu/robotics2010/ZoltanVamossy.pdf>
2. Vámosy Z.: Face Detection and Recognition, *Intensive Programme on Computer Vision*, Budapest, Aug. 20–31, 2006, <http://www.bmfnik.hu/IPCv/>
3. Vámosy Z.: Omnidirectional Vision Problems, SSIP 2005, Szeged, 2005. 07. 01.
4. Vámosy, Z. PAL optic based imaging, *Intensive Programme on Computer Vision*, St.Etienne, France Aug. 16-27, 2004, <http://www.livig.org/IPCv/>
5. Vámosy, Z. Imaging,(Imaging in general, Covering physics, Geometry and optics, Detailed analysis of the particular imaging techniques x ray, ultrasound, cameras, gamma camera) PAL optic based imaging, Fachhochschule Wilhelmshaven, 2000. szeptember 24 – 2000. október 1.
6. Vámosy, Z.: Application Oriented Robotics, Image Processing and Artificial Intelligence Education at Kando Polytechnic, Franciaországi Magyar Tudományos Napok - Hungarian Science Day - TEC'99, Grenoble, 1999 okt.
7. Vámosy, Z, Research Projects at Kando Polytechnic, Fachhochschule Wilhelmshaven, 1999. június.

Országos TDK konferencián, szakmai versenyeken konzulensként elért eredmények

1. Pozsegovics Péter, Szántó Balázs (2011), – Sergyán Szabolccsal közösen konzultálva, *Sketch4Match – Interaktív tartalom alapú keresőrendszer*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció) 1. helyezés + Innovációs kiemelt különdíj**, Budapest
2. Csaba György, Somlyai László (2011), *Gépi látáson alapuló akadályelkerülés*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció) 2. helyezés + Artemis különdíj**, Budapest
3. Reményi Attila László, Bándi István Imre (2011), – Kozlovszky Miklóssal közösen konzultálva, *Nagyfelbontású digitális szöveti képek kötegelt feldolgozása*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció) 2. helyezés**, Budapest
4. Rozovits Mihály (2011), *ASHAQ – Automatic Shape Acquisition*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 3. helyezés**, Baja
5. Nagy Attila (2009), *Videoszekvencia felbontásának és minőségének javítása super-resolution technika alkalmazásával*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció) 1. helyezés**, Debrecen
6. Mavridisz Vaszilisz, Somlyai László és Gál Béla (2009), – Sándor Tamással közösen konzultálva, *Lézerszkennerrel támogatott körbelátórendszer önjáró roboton*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 1. helyezés**, Miskolc
7. Cseri Orsolya Eszter, Kerti Ágnes (2009), *3DPLUSZ, 3D rekonstrukciós rendszer*, Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció) különdíj, Debrecen
8. Kun Attila József (2009), *Közúti forgalomfigyelő rendszer*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 3. helyezés**, Miskolc
9. Balogh Róbert, Kánnai István és Varga Brigitta (2009), *iTES forgalomfigyelő rendszer*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 3. helyezés**, Miskolc
10. Mornailla László, Pekár Tamás Gábor, Solymosi Csaba Gergő (2007), *PALCOM Navigáció és térképezés PAL-optika alkalmazásával*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 1. helyezés**, Győr
11. Tóth András, Benedek Balázs (2007), *Virtual Hand – Jelbeszéd felismerő rendszer*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 3. helyezés, Pro Scientia Aranyérmesek Társasága díja**, Győr
12. Czibalmos Péter, Galamb Barnabás, Jónás Viktor Zoltán (2007), *NuStat Sejtmagdetektáló és elemző rendszer*, Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció), különdíj, Miskolc
13. Kertész Tamás, Rieger Péter, Szolyka Sándor (2007), *TransMotion - Emberi mozgás digitalizálása*, Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció), különdíj, Miskolc
14. Tóth Ákos, Hirschberg Péter (2005), *CCExplorer Projekt*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 1. helyezés**, Gödöllő
15. Czibalmos Péter, Jónás Viktor, Seres Gábor (2005) *Traffic Assistance – BiKER (Biztonságos Közlekedést Elősegítő Rendszer)*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 1. helyezés**, Gödöllő
16. Kajtár Lehel, Sziráczki Zsolt (2005) *Red-CAN, távdiagnosztika CAN hálózatokon*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 2. helyezés**, Gödöllő
17. Bedők Dávid, Szirbik Ferenc (2005) *Poseidon navigációs rendszer*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 2. helyezés**, Gödöllő
18. Berecz Szabolcs, Kovács Róbert, Kúthy Előd Zoltán (2005) *AMBER - Automated Mapping of roBot EnviRonment*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 3. helyezés**, Gödöllő
19. Dely Kristóf Jakab (2005) *A Morph technika – DKJ Morpher*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció) 2. helyezés**, Budapest
20. Szabó Miklós Zsolt, (2005), *IntAIBO – Interneten keresztüli platformfüggetlen AIBO navigáció*, Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció), különdíj, Budapest
21. Balázs András, Pécskai Balázs, Supola Balázs, (2003), - Molnár Andrással közösen konzultálva, *FOBOT, a hatlábú mobil robot*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 1. helyezés**, Debrecen
22. Bordás Henrik, (2003), - Kutor Lászlóval közösen konzultálva, *Automata ujjlenyomat felismerő rendszer belépés vezérléshez*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 1. helyezés**, Debrecen
23. Fekete Bálint, Nyitrai László, (2003), *Ultrahangos távolságmérés nem, illetve gyengén látók számára*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 3. helyezés**, Debrecen
24. Maurer Tamas, Kókai Gábor, (2003), *OTC project – objektum követése mozgatható kamerával*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 2. helyezés**, Debrecen
25. Fazekas László, Kladek Dávid, (2003), *Környezet-feltérképezés szenzorokkal (Environment Mapping)*, Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció), különdíj, Győr

26. Bors Bálint, Horváth Rudolf, Safranka Mátyás (2003), *CERBERUS projekt - beléptető biztonsági rendszer*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Informatikai tudományok szekció) 3. helyezés**, Győr
27. Kertész Csaba, (2003), - Fleiner Ritával közösen konzultálva, *Szteganográfia és rejtjelezés*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián 2. helyezés (Informatikai tudományok szekció)**, Győr
28. Molnár, A., Brünner, R., Varga, A. (1999). *Exploratores, négy lábú robot*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció) 1. helyezés**, Budapest
29. Csemez Gábor, Somogyi Balázs (1999). *Mozgó golyó elkapása ipari robottal*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció), Jedlik Ányos különdíj**, Budapest
30. Szilágyi András, Boskó Gábor (1999) - Kóré Lászlóval közösen konzultálva. *Robotvitorlás*, **Országos Tudományos Diákköri Konferencián (Műszaki tudományok szekció), Jedlik Ányos különdíj**, Budapest

Nemzetközi kiállításokon az eredmények megjelenése

1. ECAI'96 - Budapest
2. Hannover Messe 1999
3. Innovations '98 Lipcse
4. SITEF '98 Toulouse
5. TEC '99 Grenoble
6. HUNGELEKTRO - HUNGAMAT 1999 (**Kreativitás díj**), 2000, 2001, 2002 Budapest

Hivatkozások publikációimra és szakmaspecifikus alkotásaimra

Vámosy, Z., Molnár, A., Brünner, R., Varga, A., (1998). EXPLORATOIRES II., the Four-Legged Mobile Robot, In: Proc. of International Symposium on Climbing and Walking Robots - CLAWAR'98, Brussel, Belgium, BSMEE, 1998. pp. 41–45.

- Ref. 1. Berns, K., „Technical Task 3. Operational Environment - Specification for Robots”, in: *Proc. CLAWAR'99*, Portsmouth, Professional Engineering Publishing Limited, London, 1999, pp. 763–772
- Ref. 2. Kömlödi, F., „Autonóm mobil robotok”, in *Proc. IT3 – Információs Társadalom Technológiai Távlatai, Mélyfűrészek 2006-2007: Autonóm mobil robotok (4/2006)*, http://www.nhit-it3.hu/images/stories/tag_and_publish/Files/it3-2-2-4.pdf

Brünner, R., Molnár, A., Varga, L., Vámosy, Z. (1998). Exploratores, Quadruped Robot, In: Proc. of 7th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region - RAAD'98 (Slovak Academy of Sciences), (K. Dobrovodský (Ed.)), pp. 215 - 220. Bratislava, Slovakia.

- Ref. 3. Greguss, P., Vaughan, A. H., „Development and Optimization of Machine Vision Systems Using a Panoramic Annular Lens”, in *Proc. 9th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 1999*, Tokyo, 1999, pp. 463–469.

Exploratores mobilrobot projekt:

- Ref. 4. Szemes, P., Föhrécz, Z., Magyar, B., Korondi, P., Hashimoto, H., „A General Concept of the Internet-based Telemanipulation”, in *Proc. 10th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2001*, Budapest, 22-25 August, 2001, pp. 363–368.
- Ref. 5. Nagy, I., Baranyi, P., Greguss, P., Korondi, P., Hashimoto, H., „Vector Field Based Guiding Model for Mobile Robots as an Intelligent Transport System”, in *Proc. EPE-PEMC2000-9th Power Electronics and Motion Control International Conference*, Kosice, Slovak Republic, 5-7 Septemeber 2000. Vol. 1., pp. 52–57.
- Ref. 6. Nagy, P. Baranyi, P. Greguss, P. Korondi, P., Hashimoto, H., „Extension of Potential Based Guiding to Vector Field Model”, *OPTIM 2000*, Brasov, May 11-12, 2000, Vol. 2., pp.545–550.

Vámosy, Z., „Mobil robotok kutatása”, in *Proc. 5h International Symposium on Electronics and Automation, HUNGELEKTRO – HUNGAMAT*, Budapest 2000, pp. 93–98.

- Ref. 7. Štefan Szabó, Martin Vyšín, „Hybridní robot SENTINEL, SERVISNÍ ROBOTIKA”, in *Proc. Seminář*, Ostrava, 19.11. 2003, [Online] Available: <http://robot.vsb.cz/seminarSR/pdf/Szabo.pdf>

(Vámosy, Z. társszerzőként) Mesterséges Intelligencia, 18. Robotok fejezet, (Futó I. (Ed.)), AULA Kiadó, Budapest, 1999. (6/10 rész)

- Ref. 8. R. Szabó (2004), „Topological Navigation of Simulated Robots using Occupancy Grid”, In: *International Journal of Advanced Robotic Systems*, Volume 1, Number 3 (2004), ISSN 1729-8806 pp. 201–206.
- Ref. 9. R. Szabó (2005), „Combining metric and topological navigation of simulated robots”, In: *Acta Cybernetica*, Vol 15. No. 2. pp. 401–417.

Kiss, A., Németh, T., Sergyán Sz., Vámosy, Z., Csink, L., „Recognition of a Moving Object in a Stereo Environment Using a Content Based Image Database”, in *Proc. 3rd Slovakian-Hungarian Joint Symposium on Applied Machine Intelligence*, Herl'any, Slovakia, 2005, pp. 65–74, ISBN 963 7154 35 3.

- Ref. 10. Sergyán, Sz., Csink, L.: Consistency Check of Image Databases. in: *Proc. 2nd Romanian-Hungarian Joint Symposium on Applied Computational Intelligence*, Timisoara, Romania, May 12-14, 2005, pp. 201–206
- Ref. 11. Hermann, Gy.: Calibration System for Dial Gauges. In: Proc. of 4th International Symposium on Applied Computational Intelligence and Informatics, Timisoara, Romania, May 17-18, 2007, pp. 41–44.
- Ref. 12. Herrman, Gy: Computer Controlled Calibration System for Dial Gauges, in: *Proc. International Symposium on Logistics and Industrial Informatics*, Wildau, Germany, Sept. 13-14, 2007, IEEE

Kövér, T., Vigh, D., Vámosy, Z., „Improved Face Recognition in the MYRA System”, in *Proc. 4th Serbian-Hungarian Joint Symposium on Intelligent Systems*, Subotica, Serbia, 2006, pp.187–195, ISBN 963 7154 50 7

- Ref. 13. Tick, J., „Workflow Modelling Based on Process Graph”, in *Proc. 5th Slovakian-Hungarian Joint Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, Poprad, Slovakia, 2007, pp. 419–426, ISBN 978-963-7154-56-0
- Ref. 14. Tick J., „P-Graph-based Workflow Modelling” *Acta Politechnica Hungarica*, ISSN 1785-8860, Vol. 4, 2007., No 1, pp. 75–88.

Vámosy, Z., Tóth, Á., and Hirschberg, P., „PAL Based Localization Using Pyramidal Lucas-Kanade Feature Tracker,” in *Proc. 2nd Serbian-Hungarian Joint Symposium on Intelligent Systems*, Subotica, Serbia and Montenegro, 2004, pp. 223–231.

- Ref. 15. Loewenich, F., Maire, F. (2006) „A Head-Tracker based on the Lucas-Kanade Optical Flow Algorithm”, in *Proc. Active Media Technology*, (Eds. Li, Yuefeng and Looi, Mark and Zhong, Ning), Brisbane, Australia, 2006, pp. 25–30
- Ref. 16. K Kim, D Jang, H Choi (2007), „Real Time Face Tracking with Pyramidal Lucas-Kanade Feature Tracker”, Book Series Lecture Notes in Computer Science, Springer Berlin / Heidelberg, Vol. 4705/2007, Part I, pp. 1074–1082, ISBN 978-3-540-74468-9
- Ref. 17. Loewenich, F., Maire, F. (2007) „Hands-Free Mouse-Pointer Manipulation Using Motion-Tracking and Speech Recognition”, in *Proc. 2007 Conference of the computer-human interaction special interest group (CHISIG) of Australia on Computer-human interaction 251*, Adelaide, Australia, pp. 295-302
- Ref. 18. V. A. Solomatin, (2007), „A panoramic video camera”, *Journal of Optical Technology*, Vol. 74., Issue 12, pp. 815–817
- Ref. 19. K Kim, D Jang, H Choi (2008), „Automatic Face Detection Using Feature Tracker”, in *Proc. Convergence and Hybrid Information Technology, 2008. ICHIT '08.*, pp. 211–216, ISBN: 978-0-7695-3328-5, INSPEC Accession Number: 10205166, Digital Object Identifier: 10.1109/ICHIT.2008.203
- Ref. 20. F. Abdat, C. Maaoui, A. Pruski, (2008), „A.Real time facial feature points tracking with Pyramidal Lucas-Kanade algorithm”, in *Proc. Robot and Human Interactive Communication, 2008. RO-MAN 2008*, Munich, pp. 71-76, ISBN: 978-1-4244-2212-8, INSPEC Accession Number: 10174343, DOI: 10.1109/ROMAN.2008.4600645
- Ref. 21. Ki-sang Kim; Gye-young Kim; Hyung-Il Choi (2008) „Face Detection Using the Improved Feature Tracker”. In *Proc. Fourth International Conference on Networked Computing and Advanced Information Management, 2008. NCM '08*. Gyeongju, Issue Date: 2-4 Sept. 2008, pp. 463–469, Print ISBN: 978-0-7695-3322-3, INSPEC Accession Number: 10205471, DOI: 10.1109/NCM.2008.230
- Ref. 22. S. S. Rautaray, A. Agrawal, (2010), „A Vision based Hand Gesture Interface for Controlling VLC Media Player”, *International Journal of Computer Applications* (0975 – 8887), Volume 10– No.7, November 2010, pp. 11–16. Doi: 10.5120/1495-2012
- Ref. 23. S. S. Rautaray, A. Agrawal, (2010), „A novel human computer interface based on hand gesture recognition using computer vision techniques”, In *Proc. IITM'10 the First International Conference on Intelligent Interactive Technologies and Multimedia*, ACM New York, NY, USA ©2010, pp. 292–296, ISBN: 978-1-4503-0408-5 doi>10.1145/1963564.1963615
- Ref. 24. N. Sehti, A. Aggarwal, (2011), „Robust Face Detection and Tracking Using Pyramidal Lucas Kanade Tracker Algorithm”, *Int. J. Computer Technology Application*, Vol 2 (5), 2011. September-October, pp. 1432–1438, ISSN:2229-6093

Vámosy, Z., Kladek, D., Fazekas, L., „Environment Mapping with Laser-based and Other Sensors”, in *Proc. IEEE International Workshop on Robot Sensing, ROSE 2004*, Graz, 2004, pp. 74–78. ISBN: 0-7803-8297-8 *

- Ref. 25. Z Falomir, MT Escrig, JC Peris, V Castello, (2007), „Distance Sensor Data Integration and Prediction”, *Artificial Intelligence Research and Development*, C. Angulo and L. Godo (Eds.) IOS Press, 2007, pp. 339–348, ISBN 1586037986, 9781586037987

Vámosy, Z., Molnár, A., Balázs, A., Pécskai, B., Supola, B., „FOBOT, the Hexapod Walking Robot”, in *Proc. 35th International Symposium on Robotics (IFR)*, Paris-Nord Villepinte, 23-26. March 2004, abstract: pp. 15-16, (CD issue)

- Ref. 26. Kömlödi, F., „Autonóm mobil robotok”, in *Proc. IT3 - Információs Társadalom Technológiai Távlatai, Mélyfűrésok 2006-2007: Autonóm mobil robotok* (4/2006), http://www.nhit-it3.hu/images/stories/tag_and_publish/Files/it3-2-2-4.pdf
- Ref. 27. Cs. Kertész, „A synchronized system concept and a reference implementation for a robot dog”, in *Proc. 14th Finnish Artificial Intelligence Conference (STeP)*, Espoo, Finland, 2010, Publications of the Finnish Artificial Intelligence Society, Aalto-Print, pp. 46–53. ISBN-13: 978-952-60-3302-0

Kun, A. J., Vámosy, Z., „Traffic Monitoring with Computer Vision”, In: *Proc. of 7th International Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, Herl'any, Slovakia, January 30-31, 2009, pp. 41-45., ISBN 978-1-4244-3802-9, IEEE Catalog Number: CFP0908E-CDR

- Ref. 28. S. Park, J Yun, S. Park, Y Do, „Foreground and shadow detection for video surveillance”, in *Proc. 9th WSEAS International Conference on Signal Processing*, Moscow, Russia, 2009, pp. 171–174, ISBN ~ ISSN:1790-5109 , 978-960-474-108-3
- Ref. 29. Bin Yao; Ping Shi, "A system for detection of object entering into prohibited area in surveillance video," in *Proc. 3rd International Congress on Image and Signal Processing (CISP)*, 2010, vol.1, no., pp.299–302, 16-18 Oct. 2010, doi: 10.1109/CISP.2010.5648236

- Ref. 30. Seema, A.; Reisslein, M.; Towards Efficient Wireless Video Sensor Networks: A Survey of Existing Node Architectures and Proposal for A Flexi-WVSNP Design, *Communications Surveys & Tutorials, IEEE*, Issue:99, pp. 1–25, ISSN: 1553-877X, DOI: 10.1109/SURV.2011.102910.00098, 3rd December 2010
- Ref. 31. Ahmad, K.A., Saad, Z., Abdullah, N., Hussain, Z., Mohd Noor, M.H. „Moving vehicle segmentation in a dynamic background using self-adaptive kalman background method”, In *IEEE 7th International Colloquium on Signal Processing and its Applications (CSPA)*, Penang, 4-6 March 2011, pp. 439–442, ISBN: 978-1-61284-414-5, INSPEC Accession Number: 11974166, DOI: 10.1109/CSPA.2011.5759918
- Vámosy, Z., „Map Building and Localization of a Robot Using Omnidirectional Image Sequences”, in *Proc. 4th International Symposium on Applied Computational Intelligence and Informatics, SACI 2007*, Timisoara, Romania, 2007, pp. 191–194., ISBN: 1-4244-1234-X, IEEE C. N. 07EX1788
- Ref. 32. L. A. Jeni, Z. Istenes, M. Tejfel, P. Korondi, H. Hashimoto, „Safe Robot Control in the Intelligent Space using Mobile Code Technology”, in *Proc. 9th International Symposium of Hungarian Researchers on Computational Intelligence and Informatics*, 2008, Budapest, pp. 243–254.
- Ref. 33. L. A. Jeni, Z. Istenes, M. Tejfel, P. Korondi, H. Hashimoto, „Adaptive, safe mobile robot programming in the Intelligent Space”, in *Proc. 2nd Conference on Human System Interactions*, 2009. 21-23 May 2009, pp. 421–426.
- Cseri O. E., Kerti Á., Vámosy Z., „3-D Reconstruction System”, In: *Proc. of 7th International Symposium on Intelligent Systems and Informatics*, Subotica, Serbia, September 25-26, 2009, pp. 1–5., CD issue, ISBN978-1-4244-5349-8, IEEE cat. num.: CFP0984C-CDR, Lib. of Congr.:200990575
- Ref. 34. Gy. Györök, „Embedded hybrid controller with programmable analog circuit”, *Intelligent Engineering Systems (INES), 2010 14th International Conference*, Miskolc, Hungary, ISBN: 963 661 418, pp. 81–86.
- Ref. 35. Györök Gy., Lakner J. „Plain Coils for PWM Application”, In: *Proc. of SAMI 2011 9th IEEE International Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, January 27-29, 2011 Smolenice, Slovakia, IEEE Catalog Number: CFP1108E-CDR, ISBN: 978-1-4244-7428-8, pp. 27–31.
- Ref. 36. Gy. Györök, J. Lakner, M. Makó, Predictive Sensorless D.C. Motor Control, 2010, pp. 1-4
- Ref. 37. Gy. Györök, Sensorless D.C. Motor Control, In. *Proc. of International Carpathian Control Conference. ICCC'2010*, Eger, Hungary pp. 1-4
- Vámosy Z. „Mobil robotok gépi látás alapú navigációja”, *Hadmérnök*, ZMNE, Budapest, 2009. dec. Vol. 4/4. ISSN 1788-1919, pp. 374–389.
- Ref. 38. Koleszár B, „A vegyes, humán és robotjárművekből álló konvojok modellezése”, *Repüléstudományi konferencia*, Szolnok, 2010. április 16, Repüléstudományi Közlemények különszám, 2010/2. pp. 1–18. HU ISSN 1789-770X
- Ref. 39. Koleszár B, „Földi robottechnikai eszközök konstrukciós és alkalmazási kérdései, különös tekintettel a békefenntartó missziók biztonságának növelésére”, PhD doktori értekezés, ZMNE Katonai Műszaki Doktori Iskola, 2010, pp. 1-159.
- Vámosy, Z., „Topological Map Building from PAL Images with Navigation Purpose”, in *Proc. 6th International Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, Herl'any, Slovakia 2008, pp. 217–220., ISBN 978-1-4244-2106-0, IEEE C. N.: CFP0808E-CDR, DOI: [10.1109/SAMI.2008.4469169](https://doi.org/10.1109/SAMI.2008.4469169)
- Ref. 40. D. E. Hernandez-Garcia, J. Gonzalez-Barbosa, J. B. Hurtado-Ramos, F. J. Ornelas-Rodriguez, E. Castillo Castaneda, A. Ramirez, A. I. Garcia, R. Gonzalez-Barbosa, J. G. Avina-Cervantez, „3D City Models: Mapping Approach Using LIDAR Technology”, in *Proc. 21st International Conference on Electrical Communications and Computers (CONIELECOMP)*, San Andres Cholula, Puebla, Mexico, 2011, pp. 206–211, Digital Object Identifier: 10.1109/CONIELECOMP.2011.5749361, Print ISBN: 978-1-4244-9558-0
- Nagy, A., Vámosy, Z., „Super-resolution for Traditional and Omnidirectional Image Sequences”, *Acta Polytechnica Hungarica*, Vol. 6/1, Budapest Tech, 2009. pp. 117–130, ISSN 1785 8860
- Ref. 41. Szenes K. „Enterprise Governance against Hacking”, In: *Proc. LINDI 2011 • 3rd IEEE International Symposium on Logistics and Industrial Informatics*, August 25–27, 2011, Budapest, Hungary, ISBN: 978-1-4577-1840-3, IEEE Catalog Number: CFP1185C-CDR, pp. 229–233
- Nagy, A., Vámosy, Z., „OpenCV C# Wrapper Based Video Enhancement Using Different Optical Flow Methods in the Super-Resolution” In: *Proc. of 6th International Symposium on Intelligent Systems and*

Ref. 42. Theerayod Wiangtong, Rapid Development Framework for Image and Video Processing, in: Proc: ISCAS 2012, Soul, Korea

Vámosy, Z., Tóth, A., Benedek, B. „Virtual Hand – Hand Gesture Recognition System”, in *Proc. 5th International Symposium on Intelligent Systems and Informatics*, Subotica, Serbia, 2007, pp. 97–102, ISBN 1-4244-1443-1, IEEE C. N.: 07EX1865C, DOI: [10.1109/SISY.2007.4342632](https://doi.org/10.1109/SISY.2007.4342632)

Ref. 43. Duon Van Hieu, (2008) „Vietnamese Sign Language Recognition for Hearing Impaired People Using Fuzzy Hidden Markov Modells”, Thesis, King Mongkut’s University of Technology, North Bangkok, 2008, pp. 1–152.

Vámosy, Z., „PAL-based Environment Mapping for Mobile Robot Navigation”, in Proc. 5th *Slovakian-Hungarian Joint Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics*, Poprad, Slovakia 2007, pp. 319–328, ISBN 978-963-7154-56-0

Ref. 44. A Colín-Espinoza, HA Montes-Venegas, María Enriqueta Barilla-Pérez, Improved Image Dominant Plane Extraction for Robot Navigation, In. Proc. Research and Education in Robotics - EUROBOT 2010, International Conference, Rapperswil-Jona, Switzerland, May 27-30, 2010, Revised Selected Papers, Communications in Computer and Information Science, Springer Verlag, 2011, Volume 156, 1-13, DOI: [10.1007/978-3-642-27272-1_1](https://doi.org/10.1007/978-3-642-27272-1_1)

Vámosy Z., *Automatizált eszközök I. Robotok*, Budapesti Műszaki Főiskola, 2003, (90 oldal)

Ref. 45. Mate Csaba Zoltan and Cristea Luciana, Aspects of biped robot stabilization, In. Proc. 2011 International Conference on Optimization of the Robots and Manipulators, (OPTIROB 2011), Sinaia, Romania, 26-28 Mai, 2011, pp. ISBN 978-1-84626-xxx-x

Szakkönyvek hivatkozása:

Vámosy, Z., *Delphi a gyakorlatban (Mintafeladatok megoldással)*, SZAK Kiadó, Bicske, 1997.

Ref. 46. Baga, E., *Delphi másképp*, 1998.

Ref. 47. Benkő T., Benkő L., Tamás P., *Windows alkalmazások fejlesztése Delphi 3 rendszerben*, ComputerBooks, 1998.

Ref. 48. Kende, M., Kotsis D., Nagy I., *Adatbáziskezelés az Oracle rendszerben*, Panem, 2002.

Szakmaspecifikus alkotások

Robotika terület

Exploratores négy lábú lépegető robot: PAL optikás dinamikus akadálydetektálás a robot lábainak környezetében; navigálás szabályalapú, neurális hálós és gráfbejárást használó módszerrel, strukturált fény használata akadálydetektálásra (1999 OTDK 1., nemzetközi kiállításokon került bemutatásra, Az Ipari Minisztérium kreativitás díja a Hungelektro-Hungamat kiállításon (1999), nemzetközi konferencia cikkekben jelent meg)

1. Molnár, A. Vámosy, Z., „Navigation of Mobile Robot Using PAL Optic”, in *Proc. 10th International Conference on Advanced Robotics ICAR 2001, Workshop on Omnidirectional Vision, Budapest, 22-25 Aug. 2001*, pp. 89–92.
2. Vámosy, Z., Molnár, A., „Obstacle Avoidance for a CLAWAR Machine”, in *Proc. of 2nd International Symposium on Climbing and Walking Robots - CLAWAR'99, Portsmouth, Professional Engineering Publishing Limited, London, 1999*, pp.597-603 *
3. Vámosy, Z., Molnár, A., Brünner, R., Varga, A., „EXPLORATORES II., the Four-Legged Mobile Robot”, in *Proc. International Symposium on Climbing and Walking Robots - CLAWAR'98, Brussel, Belgium, 1998, BSMEE*, pp. 41–45. *
4. Vámosy, Z., Molnár, A., Brünner, R., Varga, L., „Path Planning Methods for a Quadruped Mobile Robot”, in *Proc. DAAAM'98, Cluj-Napoca, Romania, DAAAM International, Wien, Austria*, pp. 483–484. *
5. Brünner, R., Molnár, A., Varga, L., Vámosy, Z., „Exploratores, Quadruped Robot”, in *Proc. 7th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region - RAAD'98, Bratislava, Slovakia, 1998, Slovak Academy of Sciences*, pp. 215–220. *

Fobot hatlábú lépegető robot (OTDK 1. 2003, GPS-es lokalizáció PAL optikás pontossítással ismert környezetben)

6. Vámosy, Z., „Navigation with a Six-legged Mobile Robot”, in *Proc. of the 3rd International Mechatronics Symposium, in Memoriam Pál Greguss, Budapest, Hungary, 2003, (CD issue) ISBN 963-7154-22-1*
7. Vámosy, Z., Molnár, A., Balázs, A., Pécskai, B., Supola, B., „FOBOT, the Hexapod Walking Robot”, in *Proc. 35th International Symposium on Robotics (IFR), Paris-Nord Villepinte, 23-26. March 2004, abstract: pp. 15-16, (CD issue) **

Guruló mobil robot (OTDK 1. 2005, optikai folyam alapú akadálydetektálás)

8. Vámosy, Z., Tóth, Á., and Hirschberg, P., „PAL Based Localization Using Pyramidal Lucas-Kanade Feature Tracker,” in *Proc. 2nd Serbian-Hungarian Joint Symposium on Intelligent Systems, Subotica, Serbia and Montenegro, 2004*, pp. 223–231. *

Guruló mobil robot (OTDK 1. 2007, környezet térképezés PAL használatával, virtuális felülnézeti transzformáció)

9. Vámosy, Z., „Map Building and Localization of a Robot Using Omnidirectional Image Sequences”, in *Proc. 4th International Symposium on Applied Computational Intelligence and Informatics, SACI 2007, Timisoara, Romania, 2007*, pp. 191–194., ISBN: 1-4244-1234-X, IEEE C. N. 07EX1788
10. Vámosy, Z., „PAL-based Environment Mapping for Mobile Robot Navigation”, in *Proc. 5th Slovakian-Hungarian Joint Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics, Poprad, Slovakia 2007*, pp. 319–328, ISBN 978-963-7154-56-0
11. Mornailla, L., Pekár, T. G., Solymosi, Cs. G., Vámosy, Z., „Mobile Robot Navigation Using Omnidirectional Vision”, in *Proc. 15th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, June 15–17, 2006, Balatonfüred, Hungary, CD, ISBN 963 7154 48 5 **

AIBO robot internetes navigálása képfeldolgozási kiegészítéssel

12. Szabó, Zs, Vámosy, Z., „Platform-independent AIBO Navigation through the Internet”, in *Proc. 2nd Romanian-Hungarian Joint Symposium on Applied Computational Intelligence, SACI, Timisoara, Romania, 2005, **

Gépi látás terület

Arcdetektálás és felismerés (hatékonyságnövelés)

13. Kövér, T., Vigh, D., Vámosy, Z., „MYRA – Face Detection and Face Recognition System”, in *Proc. 4th Slovakian-Hungarian Joint Symposium on Applied Machine Intelligence, Herl'any, Slovakia, 2006*, pp. 255–265, ISBN 963 7154 44 2 *
14. Kövér, T., Vigh, D., Vámosy, Z., „Improved Face Recognition in the MYRA System”, in *Proc. 4th Serbian-Hungarian Joint Symposium on Intelligent Systems, Subotica, Serbia, 2006*, pp.187–195, ISBN 963 7154 50 7 *